

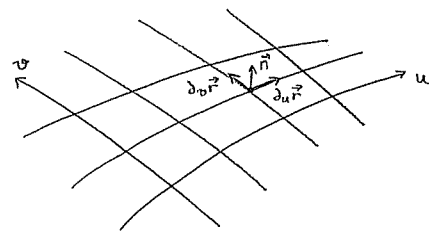
2.6 Oberflächenintegral, Volumenintegral

[Lang & Tacker 7.3]

Betrachtet wird eine allgemeine Oberfläche $\in \mathbb{R}^3$.

Die Ortsvektoren der Oberfläche können durch zwei Koordinaten parametrisiert werden: $\vec{r}(u,v) = \begin{pmatrix} x(u,v) \\ y(u,v) \\ z(u,v) \end{pmatrix}$.

Sowohl $\vec{r}(u,v)$ als auch $\vec{r}(u+du, v)$ sind auf der Oberfläche $\Rightarrow d_u \vec{r}$ ist ein Tangentenvektor der Oberfläche.



Dasselbe gilt für $d_v \vec{r}$.

Außerdem besitzt die Oberfläche einen Normalenvektor, \vec{n} ; $\vec{n} \cdot d_u \vec{r} = \vec{n} \cdot d_v \vec{r} = 0$.

Definition: Ein vektorielles Flächenelement ist ein Vektor

$$d\vec{A} := du dv d_u \vec{r} \times d_v \vec{r}.$$

Aus den Eigenschaften des Vektorproduktes (Kap. 2.2 / Seite 8) folgt:

$$d\vec{A} \parallel \vec{n}; \quad |d\vec{A}| = du dv \cdot (\text{Fläche des von } d_u \vec{r}, d_v \vec{r} \text{ gebildeten Parallelogramms})$$

Definition:

Oberflächenintegrale sind Flächenintegrale (im Sinne von Kap. 2.5 / Seite 22) über die Koordinaten u, v mit dem „Maß“ $d\vec{A}$, z. B.

$$\int_S |d\vec{A}| \phi, \quad \int_S d\vec{A} \phi, \quad \int_S d\vec{A} \cdot \vec{E}, \quad \int_S d\vec{A} \times \vec{E}.$$

Bei einer abgeschlossenen Oberfläche wird die Notation \oint_S benutzt.

Bemerkungen:

* $\int_S |d\vec{A}|$ ermittelt den Oberflächeninhalt.

* $\left| \int_S d\vec{A} \cdot \vec{n} \right|$ ermittelt ebenso den Oberflächeninhalt, weil $d\vec{A} \parallel \vec{n}$ gilt. (Solange $d_u \vec{r} \nparallel d_v \vec{r}$ gilt, d.h. die Koordinaten nicht parallel laufen, kann $d\vec{A} \cdot \vec{n}$ sein Vorzeichen nicht ändern.)

* Integrale der Form $\int_S d\vec{A} \cdot \vec{E}$ werden „Flußintegrale“ genannt, und spielen eine wichtige Rolle in der Elektro- und Hydrodynamik.

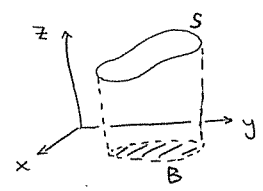
* Sei die Oberfläche die Ebene $z=0$, und wähle x, y als Koordinaten

$$\Rightarrow \vec{r} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ 0 \end{pmatrix}; \quad d_x \vec{r} = \vec{e}_x; \quad d_y \vec{r} = \vec{e}_y; \quad d\vec{A} = dx dy \vec{e}_x \times \vec{e}_y = dx dy \vec{e}_z.$$

D.h. $\int_S |d\vec{A}| \phi = \int_B dx dy \phi$ ist ein normales Flächenintegral. (Seite 22)

Beispiele:

* Oberfläche der Form $z = f(x, y)$:



$$\vec{r} = (x, y, f(x, y))$$

$$d_x \vec{r} = (1, 0, \partial_x f)$$

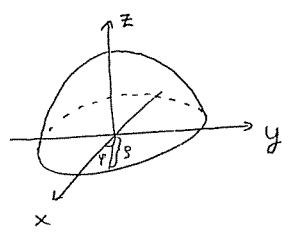
$$d_y \vec{r} = (0, 1, \partial_y f)$$

$$d_x \vec{r} \times d_y \vec{r} = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ 1 & 0 & \partial_x f \\ 0 & 1 & \partial_y f \end{vmatrix} = \vec{e}_x (-\partial_x f) + \vec{e}_y (-\partial_y f) + \vec{e}_z$$

$$|d_x \vec{r} \times d_y \vec{r}| = \sqrt{(\partial_x f)^2 + (\partial_y f)^2 + 1}$$

$$\Rightarrow \int_S |d\vec{A}| \phi = \int_B dx dy \phi(x, y, f(x, y)) \sqrt{1 + (\partial_x f)^2 + (\partial_y f)^2}$$

* Bestimmung des Oberflächeninhalts einer Halbkugel:



$$x^2 + y^2 + z^2 = R^2 \Rightarrow z = +\sqrt{R^2 - x^2 - y^2}$$

Sei $x = s \cos \varphi$, $y = s \sin \varphi$
 („Polarkoordinaten“)

$$\Rightarrow \vec{r} = (s \cos \varphi, s \sin \varphi, \sqrt{R^2 - s^2})$$

$$d_s \vec{r} = (\cos \varphi, \sin \varphi, -\frac{s}{\sqrt{R^2 - s^2}})$$

$$d_\varphi \vec{r} = (-s \sin \varphi, s \cos \varphi, 0)$$

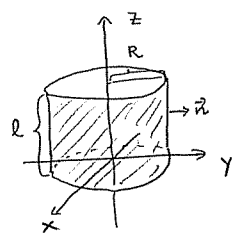
$$\Rightarrow d_s \vec{r} \times d_\varphi \vec{r} = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ \cos \varphi & \sin \varphi & -\frac{s}{\sqrt{R^2 - s^2}} \\ -s \sin \varphi & s \cos \varphi & 0 \end{vmatrix}$$

$$= \vec{e}_x \left(\frac{s^2 \cos \varphi}{\sqrt{R^2 - s^2}} \right) + \vec{e}_y \left(\frac{s^2 \sin \varphi}{\sqrt{R^2 - s^2}} \right) + \vec{e}_z s (\cos^2 \varphi + \sin^2 \varphi)$$

$$\Rightarrow A = \int_0^{2\pi} d\varphi \int_0^R ds |d_s \vec{r} \times d_\varphi \vec{r}|$$

$$= \int_0^{2\pi} d\varphi \int_0^R ds \sqrt{\frac{s^4}{R^2 - s^2} + s^2} = 2\pi \int_0^R ds s R \frac{1}{\sqrt{R^2 - s^2}} \stackrel{z = s^2}{=} \pi R \int_0^R \frac{dz}{\sqrt{R^2 - z}} = 2\pi R [-\sqrt{R^2 - z}]_0^R = \underline{\underline{2\pi R^2}}$$

* $\int_S d\vec{A} \cdot \vec{r}$ über einen Zylindermantel:



Parametrisiere Mantel durch $z \in [0, l]$, $\varphi \in [0, 2\pi]$

$$\Rightarrow \vec{r} = (x, y, z) = (R \cos \varphi, R \sin \varphi, z)$$

$$d_\varphi \vec{r} = (-R \sin \varphi, R \cos \varphi, 0)$$

$$d_z \vec{r} = (0, 0, 1)$$

$$d_\varphi \vec{r} \times d_z \vec{r} = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ -R \sin \varphi & R \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = \vec{e}_x (R \cos \varphi) + \vec{e}_y (R \sin \varphi)$$

$$d\vec{A} \cdot \vec{r} = d\varphi dz (d_\varphi \vec{r} \times d_z \vec{r}) \cdot \vec{r} = d\varphi dz (R^2 \cos^2 \varphi + R^2 \sin^2 \varphi) = R^2 d\varphi dz$$

$$\int_S d\vec{A} \cdot \vec{r} = \int_0^{2\pi} d\varphi \int_0^l dz R^2 = \underline{\underline{2\pi R^2 l}}$$